



IN THE UNITED STATES PATENT AND TRADEMARK OFFICE

In re the application of: **Kouji KUROSAKI *et al.***

Serial No.: **09/915,936**

Filed: **July 25, 2001**

For: **FUEL CELL SYSTEM AND PROCESS FOR  
CONTROLLING THE SAME**

Attorney Docket No.: **IIW-006**

Group Art Unit:

Examiner:

Commissioner for Patents  
Washington, D.C. 20231

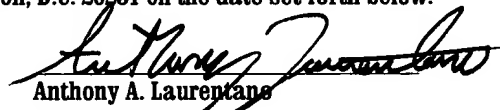
**Certificate of First Class Mailing (37 CFR 1.8(a))**

I hereby certify that this correspondence is being deposited with the United States Postal Service as first class mail in an envelope addressed to: Commissioner for Patents, Washington, D.C. 20231 on the date set forth below.

September 7, 2001

Date of Signature and of Mail Deposit

By:

  
Anthony A. Laurentans  
Reg. No. 38,220  
Attorney for Applicants

**TRANSMITTAL LETTER AND CLAIM FOR  
CONVENTION PRIORITY**

Dear Sir:

Pursuant to 35 USC § 119, Applicants request and claim the benefit of the filing date of the prior foreign application, Japanese Application No. 2000-223194. A certified copy of this application is enclosed in support of this claim. Applicants hereby expressly claim priority to the foregoing patent application.

Re: U.S.S.N. 09/15,936

No costs are believed due in connection with the filing of this priority document. However, if there are any associated costs, please charge them to our Deposit Order Account No. 12-0080. We enclose a duplicate of this letter for that purpose.

Respectfully submitted,

LAHIVE & COCKFIELD



Anthony A. Laurentano  
Registration No. 38,220  
Attorney for Applicants

Lahive & Cockfield, LLP  
28 State Street  
Boston, MA 02109  
(617) 227-7400  
Date: September 7, 2001



日 本 国 特 許 庁

PATENT OFFICE  
JAPANESE GOVERNMENT

#6  
11-21-61

別紙添付の書類に記載されている事項は下記の出願書類に記載されている事項と同一であることを証明する。

This is to certify that the annexed is a true copy of the following application as filed with this Office.

出 願 年 月 日

Date of Application:

2000年 7月25日

出 願 番 号

Application Number:

特願2000-223194

出 願 人

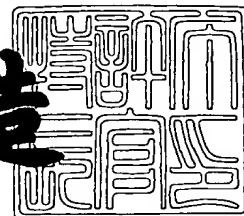
Applicant (s):

本田技研工業株式会社

2001年 4月 6日

特許庁長官  
Commissioner,  
Patent Office

及 川 耕 造



出証番号 出証特2001-3028490

【書類名】 特許願

【整理番号】 H100138801

【提出日】 平成12年 7月25日

【あて先】 特許庁長官 殿

【国際特許分類】 H01M 8/04

【発明者】

【住所又は居所】 埼玉県和光市中央一丁目4番1号  
株式会社本田技術研究所内

【氏名】 黒▲崎▼ 浩二

【発明者】

【住所又は居所】 埼玉県和光市中央一丁目4番1号  
株式会社本田技術研究所内

【氏名】 上原 順司

【特許出願人】

【識別番号】 000005326

【氏名又は名称】 本田技研工業株式会社

【代理人】

【識別番号】 100064414

【弁理士】

【氏名又は名称】 磯野 道造

【電話番号】 03-5211-2488

【手数料の表示】

【予納台帳番号】 015392

【納付金額】 21,000円

【提出物件の目録】

【物件名】 明細書 1

【物件名】 図面 1

【物件名】 要約書 1

【包括委任状番号】 9713945

特 2 0 0 0 - 2 2 3 1 9 4

【プルーフの要否】 要

【書類名】 明細書

【発明の名称】 燃料電池システムおよびその制御方法

【特許請求の範囲】

【請求項 1】 燃料電池と、燃料電池のカソード入口側へ空気を圧送する過給機と、燃料電池のカソード出口側から排出される空気の背圧を制御可能な背圧制御弁と、前記カソード入口側への空気流量を検出する流量センサと、前記過給機の回転速度を制御することにより前記カソード入口側への空気流量を燃料電池の目標発電量に応じた目標空気流量に制御する空気流量制御手段と、前記背圧制御弁の弁開度を制御することにより前記カソード入口側の空気圧を前記目標空気流量に応じた目標空気圧に制御する空気圧制御手段とを備えた燃料電池システムにおいて、前記目標発電量の変化に伴って前記空気流量が目標空気流量に向って漸次変化する過渡時には、前記流量センサにより逐次検出される空気流量の変化に対応して前記背圧制御弁の弁開度を逐次制御することにより前記空気圧を逐次目標空気圧に制御する過渡時空気圧制御手段を設けたことを特徴とする燃料電池システム。

【請求項 2】 請求項 1 に記載された燃料電池システムであって、前記過渡時空気圧制御手段は、前記流量センサにより逐次検出される空気流量および前記目標空気圧に応じて前記背圧制御弁の弁開度を逐次制御することを特徴とする燃料電池システム。

【請求項 3】 請求項 1 または請求項 2 に記載された燃料電池システムであって、前記過渡時空気圧制御手段は、前記空気流量が目標空気流量に到達するまで作動を継続することを特徴とする燃料電池システム。

【請求項 4】 燃料電池のカソード入口側へ圧送される空気の流量および圧力を目標空気流量および目標空気圧に制御することにより燃料電池の発電量を制御する燃料電池システムの制御方法であって、燃料電池の発電量の変化に伴い前記空気流量が目標空気流量に向って漸次変化する過渡時には、漸次変化する空気流量に対応して前記空気圧を逐次目標空気圧に制御することを特徴とする燃料電池システムの制御方法。

【発明の詳細な説明】

【 0 0 0 1 】

【発明の属する技術分野】

本発明は、水素と酸素の化学反応により発電する燃料電池システムおよびその制御方法に関し、詳しくは、その発電量を増減させる際の過渡時における性能を向上させた燃料電池システムおよびその制御方法に関するものである。

【 0 0 0 2 】

【従来の技術】

近年、従来のエンジンに替えて走行用モータを搭載する各種の電気自動車が開発されている。この種の電気自動車の一つとして、例えば P E M F C (Proton Exchange Membrane Fuel Cell) と略称される水素イオン交換膜型燃料電池（以下、P E M型燃料電池または燃料電池という。）を走行用モータの電源として搭載する燃料電池自動車の開発が急速に進められている。

【 0 0 0 3 】

前記 P E M型燃料電池は、発電単位であるセルを多数積層した構造のスタックとして構成されている。前記各セルは、水素供給路を有するアノード側セパレータと酸素供給路を有するカソード側セパレータとの間に M E A (Membrane Electrode Assembly) と略称される膜・電極接合体を挟み込んだ構造を有している。この M E A は、P E M (Proton Exchange Membrane) と略称される固体高分子材料の水素イオン交換膜の片面にアノード側電極触媒層およびガス拡散層が順次積層され、前記 P E M (水素イオン交換膜) の他の片面にカソード側電極触媒層およびガス拡散層が順次積層されて構成されている。

【 0 0 0 4 】

この種の P E M型燃料電池では、水素ガスが前記水素供給路をアノード入口側からアノード出口側へ向って流通し、酸素を含む空気が前記酸素供給路をカソード入口側からカソード出口側へ向って流通すると、各セルのアノード側から水素イオンが湿潤状態の M E A の P E M (水素イオン交換膜) を透過してカソード側へ移動することにより、各セルが 1 V 程度の起電力を発生する。このような発電メカニズムを有する P E M型燃料電池においては、空気および水素ガスを連続的に供給して発電を継続させるため、例えば過給機により空気を圧送する空気供給

系がカソード入口側に付設され、カソード出口側には例えば背圧制御弁を有する空気排出系が付設されている。また、アノード入口側には、イジェクタにより水素ガスを供給する水素ガス供給系が付設されている。

#### 【 0 0 0 5 】

前記のように燃料電池に空気供給系、空気排出系および水素ガス供給系が付設された燃料電池システムにおいては、過給機の回転速度を増減制御してカソード入口側への空気流量を増減することにより、発電量（発電電流または発電電力）が増減制御される。その際、燃料電池内の前記 M E A の両側に作用する水素ガス圧と空気圧との極間差圧が大きくなると、M E A を構成する前記 P E M（固体高分子材料からなる水素イオン交換膜）が破損する恐れがあるため、通常、前記極間差圧が許容値内となるように、アノード入口側の水素ガス圧およびカソード入口側の空気圧がそれぞれ制御される。すなわち、従来の燃料電池システムにおいては、カソード入口側への空気流量が目標空気流量となるように前記空気供給系の過給機の回転速度が目標値に制御されると共に、カソード入口側の空気圧が目標空気圧となるように前記空気排出系の背圧制御弁の弁開度が目標値に制御されている。

#### 【 0 0 0 6 】

##### 【発明が解決しようとする課題】

ところで、前記過給機の回転速度が目標値に到達してカソード入口側への空気流量が目標空気流量となるまでの時間に比べ、前記背圧制御弁の弁開度が目標値に到達するまでの時間は各段に短い。それにも拘らず、従来の燃料電池システムにおいては、目標空気流量に対応した目標空気圧となるように背圧制御弁の弁開度を急激に目標値に制御している。例えば、図 5 に示すように、空気流量  $Q$  を所定の目標空気流量  $Q_T$  まで増大させる際、背圧制御弁開度  $\gamma$  を破線で示すように急激に目標空気流量  $Q_T$  に対応する目標値に制御している。このため、空気流量  $Q$  が目標空気流量  $Q_T$  に到達するまでの過渡時においては、背圧制御弁が先に目標空気流入量  $Q_T$  に対応する目標値の弁開度まで過剰に開いてしまい、過給機によりカソード入口側へ圧送される空気の空気圧  $P$  を背圧制御弁の下流側に逃してしまう。その結果、カソード入口側の空気圧  $P$  は、一旦低下した後に目標空気圧



P T となり、その圧力上昇が遅れるという挙動を示す。なお、空気流量  $Q$  を所定の目標空気流量  $Q_T$  まで減少させる際には、空気流量  $Q$  が目標空気流量  $Q_T$  に到達するまでの過渡時において空気圧  $P$  が一旦上昇した後に目標空気圧  $P_T$  となり、その圧力低下が遅れるという挙動を示す。

## 【 0 0 0 7 】

このように従来の燃料電池システムでは、発電量の増減に応じてカソード入口側への空気流量を目標空気流量まで増減させる際の過渡時において、カソード入口側の空気圧が一旦低下または上昇するため、燃料電池内の極間差圧（MEA の PEM に印加されるアノード側とカソード側の圧力差）が増大するという問題がある。また、カソード入口側の空気圧が目標空気圧となるまでに時間的遅れがあり、応答性が悪いという問題がある。

## 【 0 0 0 8 】

そこで、本発明は、カソード入口側への空気流量が目標空気流量に到達するまでの過渡時において、燃料電池内の極間差圧の上昇を防止でき、かつ、カソード入口側の空気圧が目標空気圧となるまでの時間的遅れを解消できる燃料電池システムおよびその制御方法を提供することを課題とする。

## 【 0 0 0 9 】

## 【課題を解決するための手段】

前記の課題を解決する手段として、本発明に係る燃料電池システムは、燃料電池と、燃料電池のカソード入口側へ空気を圧送する過給機と、燃料電池のカソード出口側から排出される空気の背圧を制御可能な背圧制御弁と、前記カソード入口側への空気流量を検出する流量センサと、前記過給機の回転速度を制御することにより前記カソード入口側への空気流量を燃料電池の目標発電量に応じた目標空気流量に制御する空気流量制御手段と、前記背圧制御弁の弁開度を制御することにより前記カソード入口側の空気圧を前記目標空気流量に応じた目標空気圧に制御する空気圧制御手段とを備えた燃料電池システムにおいて、前記目標発電量の変化に伴って前記空気流量が目標空気流量に向って漸次変化する過渡時には、前記流量センサにより逐次検出される空気流量の変化に対応して前記背圧制御弁の弁開度を逐次制御することにより前記空気圧を逐次目標空気圧に制御する過渡

時空気圧制御手段を設けたことを特徴とする。

【0010】

本発明に係る燃料電池システムでは、前記目標発電量の変化に伴って燃料電池のカソード入口側への空気流量が目標空気流量に向って漸次変化する過渡時において、前記流量センサにより逐次検出されるカソード入口側への空気流量の変化に対応して前記過渡時空気圧制御手段がカソード入口側の空気圧を逐次目標空気圧に制御する。このため、燃料電池内の極間差圧の上昇が未然に防止されると共に、カソード入口側の空気圧が目標空気圧となるまでの時間的遅れが解消される。

【0011】

本発明の燃料電池システムにおいて、前記過渡時空気圧制御手段は、カソード入口側への空気流量が目標空気流量に到達するまで作動を継続する。この場合、過渡時空気圧制御手段は、前記流量センサにより逐次検出される空気流量と、前記目標空気流量に応じた目標空気圧とに応じて、例えばマップ検索等の手法により、前記背圧制御弁の開度を逐次制御する。

【0012】

また、前記の課題を解決する手段として、本発明に係る燃料電池システムの制御方法は、燃料電池のカソード入口側へ圧送される空気の流量および圧力を目標空気流量および目標空気圧に制御することにより燃料電池の発電量を制御する燃料電池システムの制御方法であって、燃料電池の発電量の変化に伴い前記空気流量が目標空気流量に向って漸次変化する過渡時には、漸次変化する空気流量に対応して前記空気圧を逐次目標空気圧に制御することを特徴とする。

【0013】

【発明の実施の形態】

以下、図面を参照して本発明に係る燃料電池システムおよびその制御方法の実施の形態を説明する。参照する図面において、図1は一実施形態として車両に搭載された燃料電池システムを含む車両の駆動系の構成図、図2は一実施形態に係る燃料電池システムの制御系の機能ブロック図、図3は一実施形態に係る燃料電池システムにおける目標空気流量と目標空気圧との関係を示す線図である。

## 【 0 0 1 4 】

一実施形態に係る燃料電池システムを説明するに当り、まず、この燃料電池システムを搭載した車両の駆動系の構造を図 1 により説明する。この車両は、いわゆる燃料電池電気自動車であり、駆動輪 1 を回転駆動する走行用モータ (E V M) 2 の電源として、燃料電池 (F C) 3 が搭載されている。この燃料電池 (F C) 3 は、高圧分配器 (D C / D C) 4 を介して駆動ユニット (P D U) 5 およびバッテリー 6 に給電するように回路構成されている。そして、この駆動ユニット 5 が少なくとも前記走行用モータ (E V M) 2 および後記する過給機 (S / C) 7 B の駆動モータ 7 F を駆動するように回路構成されている。

## 【 0 0 1 5 】

前記燃料電池 (F C) 3 は、発電単位である多数のセルが積層された構造の P E M 型燃料電池である。この燃料電池 (F C) 3 には、カソード入口側に空気 (酸素) を供給する空気供給系 7 と、カソード出口側から空気を排出する空気排出系 8 とが付設されている。また、この燃料電池 (F C) 3 には、アノード入口側に水素ガスを供給する水素ガス供給系 9 が付設されている。

## 【 0 0 1 6 】

前記燃料電池 (F C) 3 の空気供給系 7 には、上流側から下流側へ向ってエアクリーナ (A / C) 7 A、過給機 (S / C) 7 B、インタークーラ (H / E) 7 C が配設されている。そして、この空気供給系 7 には、過給機 (S / C) 7 B の上流側において燃料電池 (F C) 3 のカソード入口側への空気流量 Q を検出する流量センサ 7 D と、燃料電池 (F C) 3 のカソード入口付近において空気圧 P を検出する圧力センサ 7 E とが設けられている。

## 【 0 0 1 7 】

前記エアクリーナ (A / C) 7 A は、流入空気のフィルタ機能を有する限り、如何なる形式のものであってもよい。このエアクリーナ (A / C) 7 A の上流側にはレゾネータ等の吸気消音器を配設してもよい。

## 【 0 0 1 8 】

前記過給機 (S / C) 7 B は、0 ~ 1 2 0 0 0 r p m の回転速度範囲を有し、回転速度に応じて空気流量 Q を直線的に変化させることができる。この過給機 (

S/C) 7 Bは、前記駆動モータ 7 Fが前記駆動ユニット (P D U) 5から供給される所定のデューティ比の駆動電流によって回転駆動されることにより、1 2 0 0 0 r p m / s e c の変化率で回転速度が可変に制御される。

【 0 0 1 9 】

前記インタークーラ (H/E) 7 Cは、図示しない冷却液循環系、すなわち、前記走行用モータ (E V M) 2、燃料電池 (F C) 3、高圧分配器 (D C / D C) 4、駆動ユニット (P D U) 5および駆動モータ 7 Fを冷却する冷却液循環系との間で熱交換可能に構成されている。

【 0 0 2 0 】

前記流量センサ 7 Dとしては、ベーン式、カルマン渦式、熱線式などの種々の形式のエアフローメータを使用することができる。また、前記圧力センサ 7 Eとしては、半導体圧力センサなどの適宜の形式のものを使用することができる。

【 0 0 2 1 】

また、前記燃料電池 (F C) 3の空気排出系 8には、燃料電池 (F C) 3のカソード入口側の空気圧 Pを制御するための背圧制御弁 8 Aが介設されている。この背圧制御弁 8 Aは、C V (Capacity of Valve) 値が約 8. 5であり、弁の開閉速度は 8 0 0 0 d e g / s e c 程度である。そして、この背圧制御弁 8 Aは、1 0 m s 毎の周期で弁開度が制御される。

【 0 0 2 2 】

一方、燃料電池 (F C) 3の水素ガス供給系 9には、上流側から下流側へ向かって水素タンク 9 A、圧力制御弁 9 B、イジェクタ 9 Cが配設されている。なお、発電に使用されずにアノード出口側から排出される水素ガスは、前記イジェクタ 9 Cに還流されるように構成されている。

【 0 0 2 3 】

ここで、一実施形態に係る燃料電池システムは、少なくとも前記流量センサ 7 D、圧力センサ 7 Eおよび後記するアクセルセンサ 1 0からそれぞれ検出信号を入力し、駆動ユニット (P D U) 5、背圧制御弁 8 Aおよび圧力制御弁 9 Bにそれぞれ制御信号を出力する制御装置 1 1を備えている。この制御装置 1 1は、前記流量センサ 7 D、圧力センサ 7 E、アクセルセンサ 1 0、背圧制御弁 8 A、圧

力制御弁 9 B 等との間の入出力インターフェース I/O、前記流量センサ 7 D、圧力センサ 7 E、アクセルセンサ 1 0 から入力されるアナログ信号をデジタル信号に変換する A/D コンバータの他、各種のデータやプログラムを記憶している ROM (Read Only Memory)、各種のデータ等を一時記憶する RAM (Random Access Memory)、各種の演算処理を行う CPU (Central Processing Unit) 等をハードウェアとして備えている。

#### 【 0 0 2 4 】

前記制御装置 1 1 には、燃料電池システムを制御するソフトウェア構成として、前記過給機 (S/C) 7 B の回転速度を制御することにより燃料電池 (FC) 3 のカソード入口側への空気流量  $Q$  を燃料電池 (FC) 3 の目標発電量に応じた目標空気流量に制御する空気流量制御手段と、前記背圧制御弁 8 A の弁開度を制御することにより前記カソード入口側の空気圧  $P$  を前記目標空気流量に応じた目標空気圧に制御する空気圧制御手段とが構成されている。また、前記圧力制御弁 9 B の弁開度を制御することにより前記アノード入口側の水素ガス圧を前記目標空気圧に応じた目標水素ガス圧に制御する水素ガス圧制御手段が構成されている。そして、特に、前記目標発電量の変化に伴って前記空気流量  $Q$  が目標空気流量に向って漸次変化する過渡時において、前記流量センサ 7 D により逐次検出される空気流量  $Q$  の変化に対応して前記背圧制御弁 8 A の弁開度を逐次制御することにより前記空気圧  $P$  を逐次目標空気圧に制御する過渡時空気圧制御手段が構成されている。

#### 【 0 0 2 5 】

前記空気流量制御手段、空気圧制御手段、水素ガス圧制御手段および過渡時空気圧制御手段の各機能を達成するため、前記制御装置 1 1 は、図 2 に示すような各機能ブロックを備えている。すなわち、空気流量制御手段の機能を達成するブロックとして、目標発電量設定部 1 1 A、目標空気流量設定部 1 1 B、空気流量フィードバック制御部 1 1 C、駆動モータ制御信号出力部 1 1 D を備えている。また、空気圧制御手段の機能を達成するブロックとして、目標空気圧設定部 1 1 E、空気圧フィードバック制御部 1 1 F、背圧制御弁開度指示部 1 1 G、入力切換部 1 1 J、弁開度制御信号出力部 1 1 K を備えている。そして、過渡時空気圧

制御手段の機能を達成するブロックとして、前記目標空気圧設定部 1 1 E、入力切換部 1 1 J、弁開度制御信号出力部 1 1 Kと共に、背圧制御弁開度設定部 1 1 Hを備えている。なお、水素ガス圧制御手段の機能を達成するブロックとして、圧力制御弁開度設定部 1 1 Lおよび圧力制御弁開度制御信号出力部 1 1 Mを備えている。

## 【 0 0 2 6 】

前記制御装置 1 1 の各機能ブロックについて説明すると、目標発電量設定部 1 1 Aには、アクセルセンサ 1 0からのアクセル角度信号 $\alpha$ が入力される。このアクセルセンサ 1 0は、例えばポテンショメータからなり、燃料電池自動車の負荷変動に応じたアクセルペダル（図示省略）の踏み込み角度をアクセル角度 $\alpha$ として検出する。そして、このアクセルセンサ 1 0が出力するアクセル角度 $\alpha$ のアナログ信号は、デジタル信号に変換されて目標発電量設定部 1 1 Aに入力される。この目標発電量設定部 1 1 Aは、アクセル角度信号 $\alpha$ に応じた目標発電量をマップ検索し、その目標発電量 I Tの信号を目標空気流量設定部 1 1 Bに出力する。

## 【 0 0 2 7 】

目標空気流量設定部 1 1 Bは、前記目標発電量設定部 1 1 Aから入力した目標発電量 I Tの信号に基き、目標発電量 I Tを達成するのに必要な空気流量をマップ検索し、その目標空気流量 Q Tの信号を空気流量フィードバック制御部 1 1 Cおよび目標空気圧設定部 1 1 Eに出力する。

## 【 0 0 2 8 】

空気流量フィードバック制御部 1 1 Cには、前記目標空気流量設定部 1 1 Bからの目標空気流量 Q Tの信号が入力されると共に、前記流量センサ 7 Dが出力する空気流量 Qのアナログ信号がデジタル信号に変換されて入力される。この空気流量フィードバック制御部 1 1 Cは、前記目標空気流量 Q Tに対する空気流量 Qの偏差に対して、比例 (Proportional)、積分 (Integral)、微分 (Differential) の各動作を与えることにより、その偏差を迅速にゼロに収束させるための P I D動作信号 Q Cを駆動モータ制御信号出力部 1 1 Dに出力する。

## 【 0 0 2 9 】

前記駆動モータ制御信号出力部 1 1 Dは、前記 P I D動作信号 Q Cに基いて駆

動モータ 7 F に流す電流をパルス幅変調により制御するための P W M (Pulse Width Modulation) 制御信号 Q P を生成し、これを駆動ユニット (P D U) 5 に出力する。

#### 【 0 0 3 0 】

前記駆動ユニット (P D U) 5 は、駆動モータ制御信号出力部 1 1 D からの P W M 制御信号 Q P に基いて図示しないパワー F E T (Field Effect Transistor) のブリッジ回路をスイッチング駆動することにより、駆動モータ 7 F を所定の極性およびデューティ比の駆動電流によって回転駆動する。すなわち、過給機 (S / C) 7 B が目標空気流量 Q T を達成するように駆動モータ 7 F を回転駆動する。なお、詳細な説明は省略するが、前記駆動ユニット (P D U) 5 は、アクセルセンサ 1 0 のアクセル角度  $\alpha$  の信号に基き、走行用モータ (E V M) 2 を所定のデューティ比の駆動電流によって回転駆動するように構成されている。

#### 【 0 0 3 1 】

目標空気圧設定部 1 1 E は、前記目標空気流量設定部 1 1 B からの目標空気流量 Q T の信号に基き、図 3 に示す特性のマップを参照して、目標空気流量 Q T を達成するのに必要な空気圧を前記背圧制御弁 8 A の C V 値の範囲でマップ検索する。そして、検索した目標空気圧 P T の信号を空気圧フィードバック制御部 1 1 F、背圧制御弁開度設定部 1 1 H および圧力制御弁開度設定部 1 1 L に出力する。

#### 【 0 0 3 2 】

空気圧フィードバック制御部 1 1 F には、前記目標空気圧設定部 1 1 E からの目標空気圧 P T の信号が入力されると共に、前記圧力センサ 7 E が出力する空気圧 P のアナログ信号がデジタル信号に変換されて入力される。この空気圧フィードバック制御部 1 1 F は、前記目標空気圧 P T に対する空気圧 P の偏差に対して比例 (P)、積分 (I)、微分 (D) の各動作を与えることにより、その偏差を迅速にゼロに収束させるための P I D 動作信号 P C を背圧制御弁開度指示部 1 1 G に出力する。

#### 【 0 0 3 3 】

背圧制御弁開度指示部 1 1 G は、前記 P I D 動作信号 P C に基き、背圧制御弁

8 A の C V 値の範囲内で目標空気圧 P T を達成するのに必要な背圧制御弁 8 A の弁開度をマップ検索し、その弁開度指示信号  $\beta$  を入力切換部 1 1 J に出力する。

## 【 0 0 3 4 】

前記背圧制御弁開度設定部 1 1 H には、目標空気圧設定部 1 1 E からの目標空気圧 P T の信号が入力されると共に、前記流量センサ 7 D からの空気流量 Q の信号が 1 0 m s 周期で入力される。この背圧制御弁開度設定部 1 1 H は、目標空気圧 P T の信号および目標空気流量 Q T に向って漸次変化する空気流量 Q の信号に基き、背圧制御弁 8 A の C V 値の範囲内で目標空気圧 P T を逐次達成するのに必要な背圧制御弁 8 A の弁開度を 1 0 m s 周期でマップ検索し、その弁開度設定信号  $\gamma$  を 1 0 m s 周期で更新しつつ入力切換部 1 1 J に出力する。

## 【 0 0 3 5 】

入力切換部 1 1 J には、前記背圧制御弁開度指示部 1 1 G からの弁開度指示信号  $\beta$  および前記背圧制御弁開度設定部 1 1 H からの弁開度設定信号  $\gamma$  が入力されると共に、前記流量センサ 7 D からの空気流量 Q の信号および前記目標空気流量設定部 1 1 B からの目標空気流量 Q T の信号が入力される。この入力切換部 1 1 J は、空気流量 Q と目標空気流量 Q T との比較により、空気流量 Q が目標空気流量 Q T に到達するまでの過渡時には、背圧制御弁開度設定部 1 1 H からの弁開度設定信号  $\gamma$  を弁開度制御信号出力部 1 1 K に出力し、空気流量 Q が目標空気流量 Q T に到達した以降の定常状態では、背圧制御弁開度指示部 1 1 G からの弁開度指示信号  $\beta$  を弁開度制御信号出力部 1 1 K に出力する。

## 【 0 0 3 6 】

弁開度制御信号出力部 1 1 K は、前記背圧制御弁開度設定部 1 1 H からの弁開度設定信号  $\gamma$  または背圧制御弁開度指示部 1 1 G からの弁開度指示信号  $\beta$  に基き、前記背圧制御弁 8 A の弁開度を P W M 制御するための所定の極性およびデューティ比の駆動信号 D 1 を背圧制御弁 8 A に出力する。

## 【 0 0 3 7 】

圧力制御弁開度設定部 1 1 L は、前記目標空気圧設定部 1 1 E からの目標空気圧 P T に基き、これより若干高い圧力の目標水素ガス圧をマップ検索し、さらに、この目標水素ガス圧を達成するのに必要な圧力制御弁 9 B の弁開度をマップ検



索し、その弁開度設定信号  $\delta$  を圧力制御弁開度制御信号出力部 1 1 M に出力する。

## 【 0 0 3 8 】

圧力制御弁開度制御信号出力部 1 1 M は、前記弁開度設定信号  $\delta$  に基き、前記圧力制御弁 9 B の弁開度を PWM 制御するための所定の極性およびデューティ比の駆動信号 D 2 を圧力制御弁 9 B に出力する。

## 【 0 0 3 9 】

以上のように構成された一実施形態の燃料電池システムにおいては、例えば図示しないアクセルペダルが踏み込まれて燃料電池 (FC) 3 の発電量の増大が要求されると、図 1 および図 2 に示すアクセルセンサ 1 0 がアクセルペダルの踏み込み量に応じたアクセル開度信号  $\alpha$  を制御装置 1 1 に出力する。そして、この制御装置 1 1 は、図 2 に示す機能ブロック図および図 4 に示すフローチャートに示すように、燃料電池 (FC) 3 の目標発電量の変化に伴ってカソード入口側へ圧送される空気の流量および圧力を目標空気流量  $Q_T$  および目標空気圧  $P_T$  に制御することにより、燃料電池 (FC) 3 の発電量を目標発電量に制御する。その際、燃料電池 (FC) 3 のカソード入口側への空気流量  $Q$  が目標空気流量  $Q_T$  に向かって漸次変化する過渡時には、漸次変化する空気流量  $Q$  に対応してカソード入口側の空気圧  $P$  を逐次目標空気圧  $P_T$  に制御する。

## 【 0 0 4 0 】

制御装置 1 1 においては、アクセルセンサ 1 0 からアクセル開度信号  $\alpha$  を入力した目標発電量設定部 1 1 A がアクセル角度信号  $\alpha$  に応じた目標発電量  $I_T$  をマップ検索し (S 1)、その信号を目標空気流量設定部 1 1 B に出力する。続いて、目標空気流量設定部 1 1 B が目標発電量  $I_T$  を達成するのに必要な目標空気流量  $Q_T$  をマップ検索し (S 2)、その目標空気流量  $Q_T$  の信号を空気流量フィードバック制御部 1 1 C および目標空気圧設定部 1 1 E に出力する。また、流量センサ 7 D が燃料電池 (FC) 3 のカソード入口側への空気流量  $Q$  を検出し (S 3)、その信号を空気流量フィードバック制御部 1 1 C、背圧制御弁開度設定部 1 1 H、入力切換部 1 1 J にそれぞれ出力する。

## 【 0 0 4 1 】

次に、検出された実際の空気流量 $Q$ が目標空気流量 $Q_T$ に収束するように、空気流量フィードバック制御部 1 1 C、駆動モータ制御信号出力部 1 1 D、駆動ユニット (PDU) 5 が過給機 (S/C) 7 B の回転数をフィードバック制御する (S4)。すなわち、目標空気流量 $Q_T$ の信号および流量センサ 7 D からの空気流量 $Q$ の信号を入力した空気流量フィードバック制御部 1 1 C は、目標空気流入量 $Q_T$ と検出された空気流入量 $Q$ との偏差を迅速にゼロに収束させるための PID 動作信号 $Q_C$ を駆動モータ制御信号出力部 1 1 D に出力する。PID 動作信号 $Q_C$ を入力した駆動モータ制御信号出力部 1 1 D は、その PID 動作信号 $Q_C$ に基いて PWM 制御信号 $Q_P$ を生成し、これを駆動ユニット (PDU) 5 に出力する。そして、この駆動ユニット (PDU) 5 が PWM 制御信号 $Q_P$ に基いて駆動モータ 7 F を所定の極性およびデューティ比の駆動電流によって回転駆動することにより、過給機 (S/C) 7 B の回転速度が漸次増大し、燃料電池 (FC) 3 のカソード入口側へ流入する空気流入量 $Q$ は、図 5 に示すように、目標空気流入量 $Q_T$ に向って漸次増大する。

## 【 0 0 4 2 】

一方、目標空気流量設定部 1 1 B から目標空気流量 $Q_T$ の信号を入力した目標空気圧設定部 1 1 E は、前記背圧制御弁 8 A の CV 値の範囲で目標空気流量 $Q_T$ を達成するのに必要な目標空気圧 $P_T$ の信号を空気圧フィードバック制御部 1 1 F、背圧制御弁開度設定部 1 1 H および圧力制御弁開度設定部 1 1 L に出力する。

## 【 0 0 4 3 】

前記目標空気圧 $P_T$ の信号を入力した圧力制御弁開度設定部 1 1 L は、目標空気圧 $P_T$ より若干高い適正圧力の目標水素ガス圧を設定し、この目標水素ガス圧を達成するのに必要な圧力制御弁 9 B の弁開度設定信号 $\delta$ を圧力制御弁開度制御信号出力部 1 1 M に出力する。そして、圧力制御弁開度制御信号出力部 1 1 M が弁開度設定信号 $\delta$ に応じて前記圧力制御弁 9 B の弁開度を PWM 制御するための所定の極性およびデューティ比の駆動信号 $D_2$ を圧力制御弁 9 B に出力する。こうして燃料電池 (FC) 3 のアノード入口側に供給される水素ガスの圧力は、前記目標空気圧 $P_T$ より若干高い適正圧力に調整される。

## 【 0 0 4 4 】

ここで、図 4 のフローチャートにおいては、アクセル開度信号  $\alpha$  の時間的变化  $\Delta \alpha$  または目標空気流量  $Q_T$  の時間的变化  $\Delta Q_T$  に基き、目標発電量  $I_T$  が変更されたか否かが判定される (S 5)。このステップ S 5 の判定結果が Y E S の場合、続いて、空気流量  $Q$  が目標空気流量  $Q_T$  に収束したか否かが判定される (S 6)。

## 【 0 0 4 5 】

前記ステップ S 6 の判定結果が N O であって、燃料電池 (F C) 3 のカソード入口側への空気流量  $Q$  が目標空気流量  $Q_T$  に向って漸次変化する過渡時には、背圧制御弁開度設定部 1 1 H、入力切換部 1 1 J、弁開度制御信号出力部 1 1 K が、漸次変化する空気流量  $Q$  に対応してカソード入口側の空気圧  $P$  を逐次目標空気圧  $P_T$  に制御する。すなわち、前記目標空気圧  $P_T$  の信号および流量センサ 7 D からの空気流量  $Q$  の信号を入力した背圧制御弁開度設定部 1 1 H は、図 5 に示すように目標空気流量  $Q_T$  に向って漸次増大する空気流量  $Q$  に対応して目標空気圧  $P_T$  を逐次達成するのに必要な背圧制御弁 8 A の弁開度をマップ検索し (S 7)、この弁開度設定信号  $\gamma$  を 1 0 m s 周期で更新しつつ入力切換部 1 1 J に出力する。続いて、入力切換部 1 1 J が背圧制御弁開度設定部 1 1 H から入力した弁開度設定信号  $\gamma$  を弁開度制御信号出力部 1 1 K に出力し、弁開度制御信号出力部 1 1 K が背圧制御弁 8 A の弁開度を前記弁開度設定信号  $\gamma$  に応じて P W M 制御するための所定の極性およびデューティ比の駆動信号 D 1 を背圧制御弁 8 A に出力することにより、背圧制御弁 8 A の弁開度を  $\gamma$  に制御する (S 8)。この場合、前記弁開度設定信号  $\gamma$  の値は、空気流入量  $Q$  が上昇し始める初期段階においては、図 5 に示すように一旦低下し、その後空気流入量  $Q$  の上昇に従って増大するような特性に設定されている。このため、燃料電池 (F C) 3 のカソード入口側の空気圧  $P$  は、破線で示す従来例のように一旦低下することがなく、目標空気圧  $P_T$  に向って漸次増大する。

## 【 0 0 4 6 】

一方、図 4 のフローチャートにおいて、ステップ S 5 の判定結果が N O の場合、または、ステップ S 6 の判定結果が Y E S の場合であって、流量センサ 7 D で

検出された実際の空気流量 $Q$ が目標空気流量 $Q_T$ に到達した以降においては、圧力センサ 7 E で検出された実際の空気圧 $P$ が目標空気圧 $P_T$ に収束するように、空気圧フィードバック制御部 1 1 F、背圧制御弁開度指示部 1 1 G、入力切換部 1 1 J、弁開度制御信号出力部 1 1 K が背圧制御弁 8 A の弁開度を $\beta$ にフィードバック制御する。すなわち、目標空気圧 $P_T$ の信号および圧力センサ 7 E からの空気圧 $P$ の信号を入力した空気圧フィードバック制御部 1 1 F は、目標空気圧 $P_T$ と検出された空気圧 $P$ との偏差を迅速にゼロに収束させるための P I D 動作信号 $PC$ を背圧制御弁開度指示部 1 1 G に出力する。そして、P I D 動作信号 $PC$ を入力した背圧制御弁開度指示部 1 1 G は、その P I D 動作信号 $PC$ に基き、目標空気流入圧 $P_T$ を達成するのに必要な背圧制御弁 8 A の弁開度をマップ検索し（S 9）、その弁開度指示信号 $\beta$ を入力切換部 1 1 J に出力する。続いて、入力切換部 1 1 J が背圧制御弁開度指示部 1 1 G から入力した弁開度設定信号 $\beta$ を弁開度制御信号出力部 1 1 K に出力し、弁開度制御信号出力部 1 1 K が背圧制御弁 8 A の弁開度を前記弁開度設定信号 $\beta$ に応じて P W M 制御するための所定の極性およびデューティ比の駆動信号 $D_1$ を背圧制御弁 8 A に出力することにより、背圧制御弁 8 A の弁開度を $\beta$ に制御する（S 1 0）。

## 【 0 0 4 7 】

すなわち、一実施形態の燃料電池システムによれば、燃料電池（F C）3 のカソード入口側への空気流量 $Q$ が目標空気流量 $Q_T$ に向って漸次変化する過渡時において、流量センサ 7 D により逐次検出されるカソード入口側への空気流量 $Q$ の変化に対応して過渡時空気圧制御手段がカソード入口側の空気圧 $P$ を逐次目標空気圧 $P_T$ に制御する。従って、燃料電池（F C）3 内の極間差圧の上昇を未然に防止することができ、燃料電池（F C）3 の M E A を構成する P E M（水素イオン交換膜）の破損を確実に防止することができる。しかも、カソード入口側の空気圧 $P$ が目標空気圧 $P_T$ となるまでの時間的遅れを解消でき、燃料電池（F C）3 の発電量の増減に対する応答性を向上させることができる。

## 【 0 0 4 8 】

## 【発明の効果】

以上説明したように、本発明に係る燃料電池システムによれば、前記目標発電

量の変化に伴って燃料電池のカソード入口側への空気流量が目標空気流量に向って漸次変化する過渡状態において、流量センサにより逐次検出されるカソード入口側への空気流量の変化に対応して過渡時空気圧制御手段がカソード入口側の空気圧を逐次目標空気圧に制御する。従って、燃料電池内の極間差圧の上昇を未然に防止することができ、燃料電池のMEAを構成するPEM（水素イオン交換膜）の破損を確実に防止することができる。しかも、カソード入口側の空気圧が目標空気圧となるまでの時間的遅れを解消でき、燃料電池の発電量の増減に対する応答性を向上させることができる。

【図面の簡単な説明】

【図 1】

本発明の一実施形態として車両に搭載された燃料電池システムを含む車両駆動系の構成図である。

【図 2】

一実施形態に係る燃料電池システムの制御系の機能ブロック図である。

【図 3】

一実施形態に係る燃料電池システムにおける目標空気流量と目標空気圧との関係を示す線図である。

【図 4】

一実施形態に係る燃料電池システムの作動手順を示すフローチャートである。

【図 5】

一実施形態に係る燃料電池システムにおける過渡時の制御特性を示す線図である。

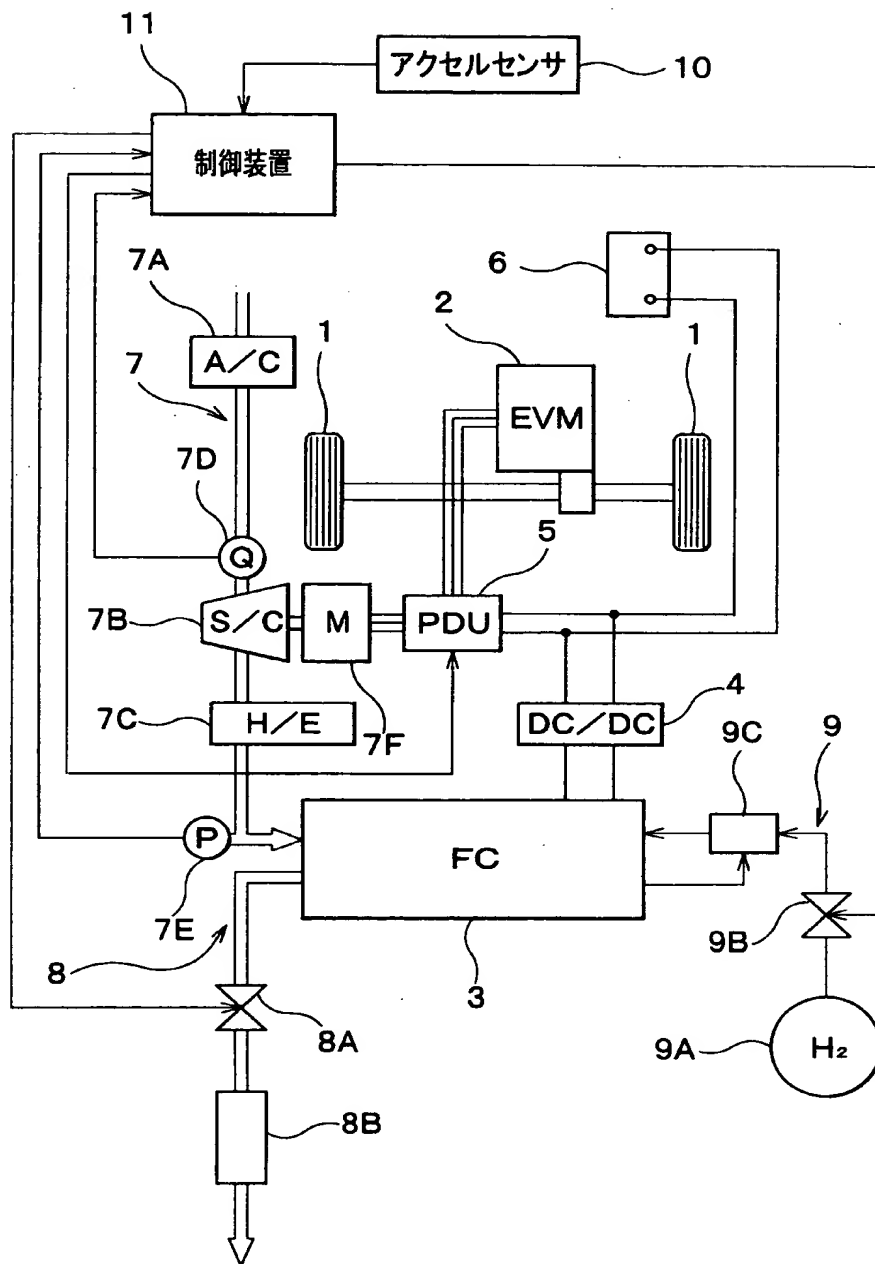
【符号の説明】

- 2 : 走行用モータ (EVM)
- 3 : 燃料電池 (FC)
- 5 : 駆動ユニット (PDU)
- 7 : 空気供給系
- 7B : 過給機 (S/C)
- 7D : 流量センサ

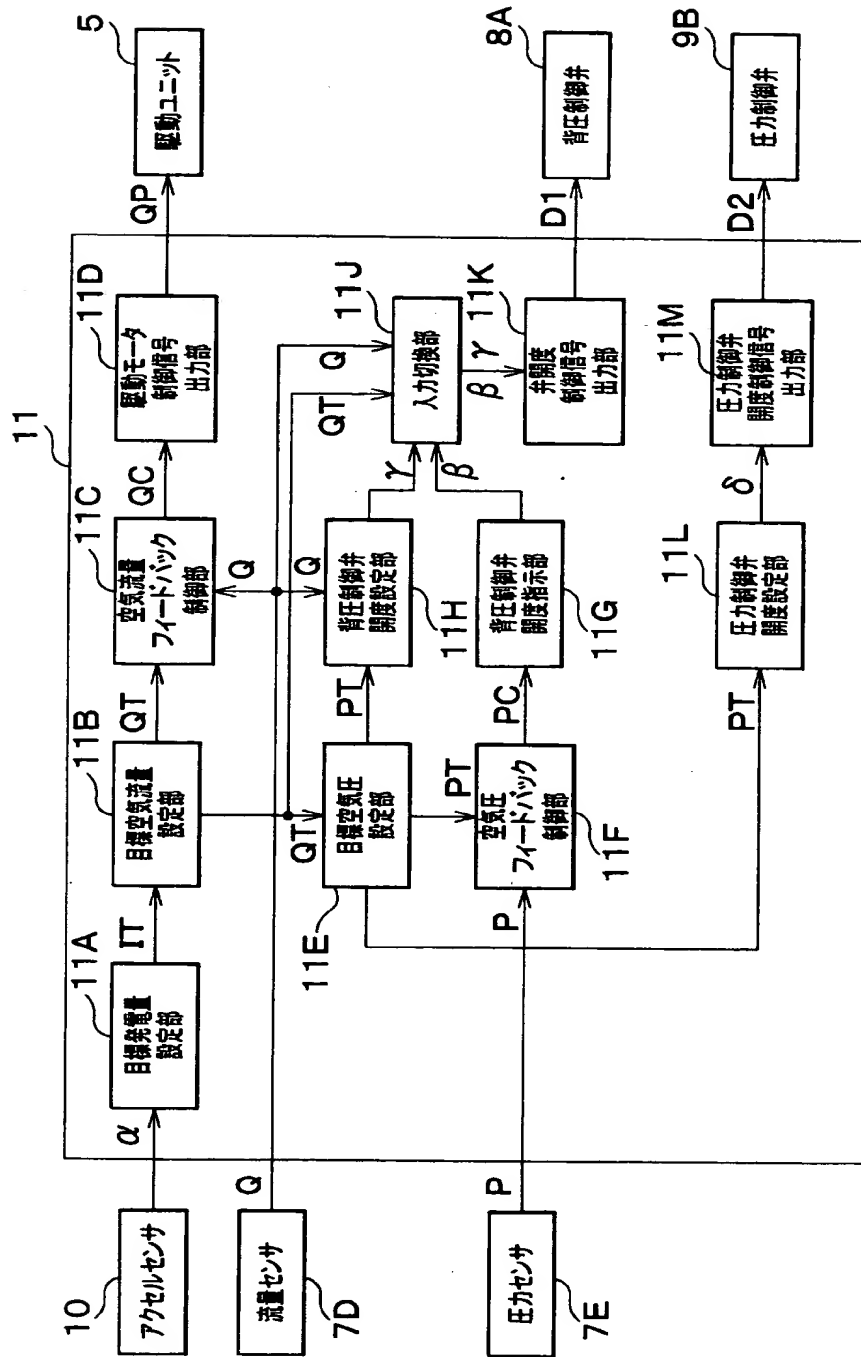
- 7 E : 圧力センサ
- 7 F : 駆動モータ
- 8 : 空気排出系
- 8 A : 背圧制御弁
- 9 : 水素ガス供給系
- 9 B : 圧力制御弁
- 1 0 : アクセルセンサ
- 1 1 : 制御装置
- 1 1 A : 目標発電量設定部
- 1 1 B : 目標空気流入量設定部
- 1 1 C : 空気流入量フィードバック制御部
- 1 1 D : 駆動モータ制御信号出力部
- 1 1 E : 目標空気流入圧設定部
- 1 1 F : 空気流入圧フィードバック制御部
- 1 1 G : 背圧制御弁開度指示部
- 1 1 H : 背圧制御弁開度設定部
- 1 1 J : 入力切換部
- 1 1 K : 弁開度制御信号出力部
- 1 1 L : 圧力制御弁開度設定部
- 1 1 M : 圧力制御弁開度制御信号出力部

【書類名】 図面

【図 1】

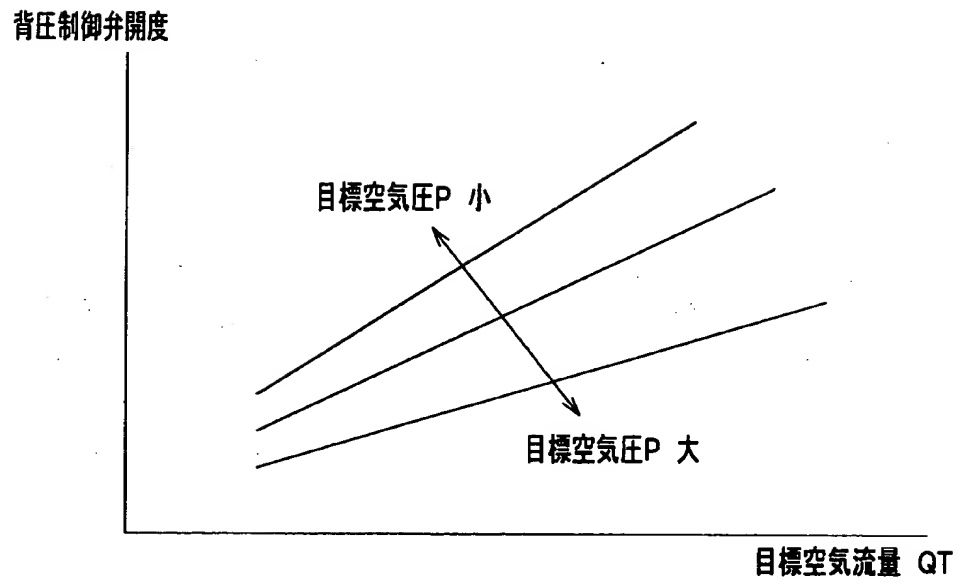


【図 2】

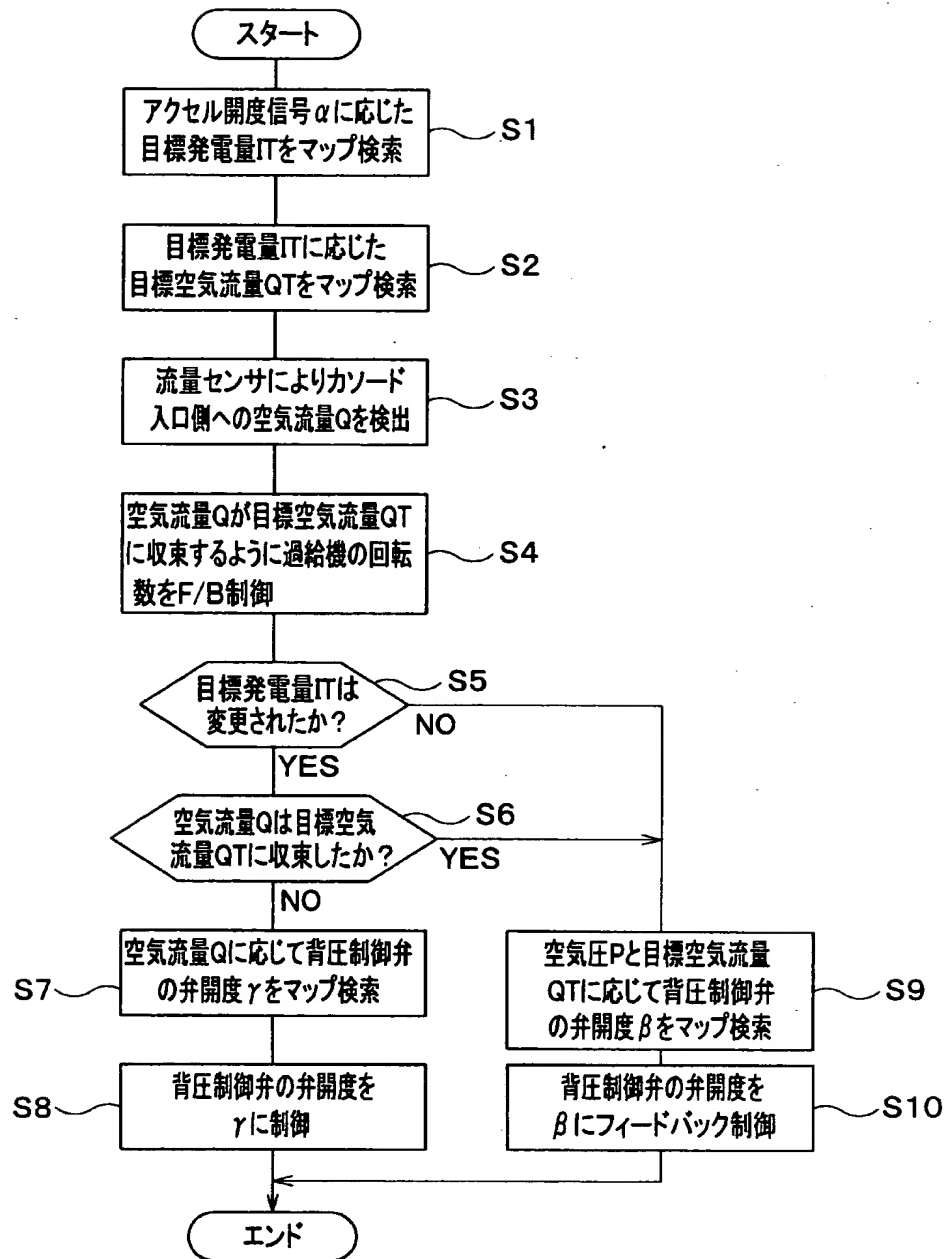




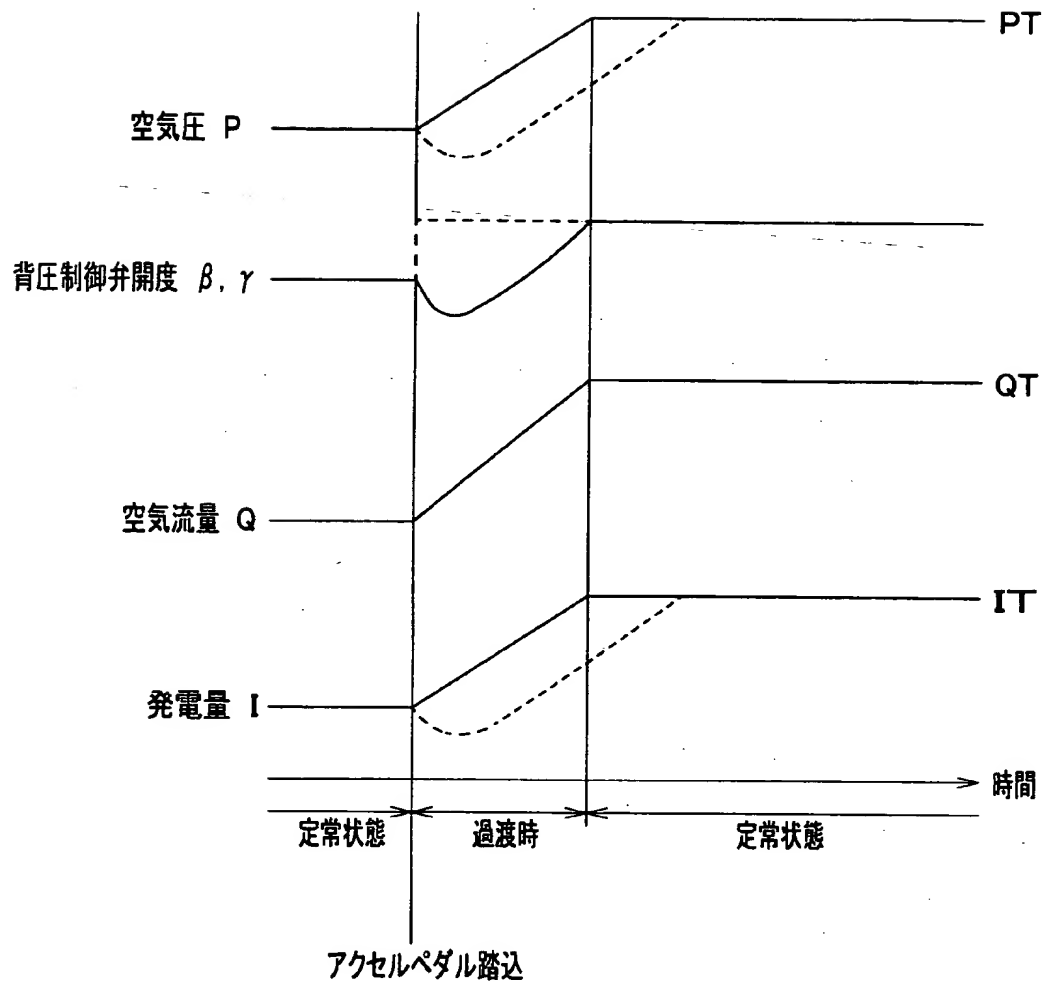
【図 3】



【図 4】



【図 5】



【書類名】 要約書

【要約】

【課題】 燃料電池のカソード入口側への空気流量が目標空気流量に到達するまでの過渡時において、燃料電池内の極間差圧の上昇を防止でき、かつ、カソード入口側の空気圧が目標空気圧となるまでの時間的遅れを解消できる燃料電池システムおよびその制御方法を提供する。

【解決手段】 燃料電池の発電量の変更に伴ってカソード入口側への空気流量（ $Q$ ）および空気圧（ $P$ ）をそれぞれ目標空気流量（ $Q_T$ ）および目標空気圧（ $P_T$ ）に制御する際、空気流量（ $Q$ ）が目標空気流量（ $Q_T$ ）に到達するまでの過渡時には、目標空気流量（ $Q_T$ ）に向って漸次変化する空気流量（ $Q$ ）に対応して空気圧（ $P$ ）を逐次目標空気圧（ $P_T$ ）に制御する。

【選択図】 図 5

出 願 人 履 歴 情 報

識別番号 [ 0 0 0 0 0 5 3 2 6 ]

1. 変更年月日	1 9 9 0 年 9 月 6 日
[変更理由]	新規登録
住 所	東京都港区南青山二丁目 1 番 1 号
氏 名	本田技研工業株式会社